

Title (en)
SYSTEM FOR RETURNING TO ORIGIN FOR AN ARTICULATED ROBOT.

Title (de)
RÜCKKEHRSYSTEM FÜR EINEN GEGLIEDERTEN ROBOTER.

Title (fr)
SYSTEME DE RETOUR A L'ORIGINE POUR UN ROBOT ARTICULE.

Publication
EP 0172256 A1 19860226 (EN)

Application
EP 85901063 A 19850220

Priority
JP 2988484 A 19840220

Abstract (en)
A system for returning to origin for an articulated robot (39) having a plurality of operation axes that are controlled by a numerical control unit (NC). Being designated by the mode for returning to origin, the numerical control unit (NC) enables the plurality of operation axes of the articulated robot (39) to operate independently of each other based upon a program for returning to origin, and drives at least two axes among many operation axes, i.e., preferably drives an operation axis (U) that actuates the upper arm and drives an operation axis (W) that actuates the lower arm, so that they move toward the origin, simultaneously.

Abstract (fr)
Système de retour à l'origine pour un robot articulé (39) comportant une pluralité d'axes de fonctionnement commandés par une unité de commande numérique (MC). Désignée par le mode pour retourner à l'origine, l'unité de commande numérique (NC) permet à la pluralité des axes de fonctionnement du robot articulé (39) de fonctionner indépendamment l'un de l'autre, sur la base d'un programme de retour à l'origine, et entraîne au moins deux axes parmi de nombreux axes de fonctionnement, c'est-à-dire entraîne de préférence un axe de fonctionnement (U) actionnant le bras supérieur et un axe de fonctionnement (W) actionnant le bras inférieur, si bien que ceux-ci se déplacent simultanément vers l'origine.

IPC 1-7
B25J 9/10; **B25J 9/16**; **B25J 13/00**; **G05B 19/18**

IPC 8 full level
B25J 9/04 (2006.01); **B25J 9/16** (2006.01); **B25J 9/18** (2006.01)

CPC (source: EP)
B25J 9/046 (2013.01); **B25J 9/1692** (2013.01); **G05B 2219/45083** (2013.01)

Designated contracting state (EPC)
DE FR GB

DOCDB simple family (publication)
EP 0172256 A1 19860226; **EP 0172256 A4 19890119**; JP S60172480 A 19850905; WO 8503663 A1 19850829

DOCDB simple family (application)
EP 85901063 A 19850220; JP 2988484 A 19840220; JP 8500068 W 19850220